

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2006 年 12 月 7 日 (07.12.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/129862 A1

- (51) 国際特許分類:
 B60W 30/10 (2006.01) B62D 101/00 (2006.01)
 B62D 6/00 (2006.01) B62D 113/00 (2006.01)
 B66F 9/24 (2006.01) B62D 117/00 (2006.01)
 F02D 29/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2006/311365
- (22) 国際出願日: 2006 年 5 月 31 日 (31.05.2006)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
 特願2005-158737 2005 年 5 月 31 日 (31.05.2005) JP
 特願2005-158738 2005 年 5 月 31 日 (31.05.2005) JP
 特願2005-223863 2005 年 8 月 2 日 (02.08.2005) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社アイチコーポレーション (KABUSHIKI KAISHA AICHI CORPORATION) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 Saitama (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 大葉 孝明 (OBA,

Takaaki) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 株式会社アイチコーポレーション内 Saitama (JP). 中澤 俊一 (NAKAZAWA, Shunichi) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 株式会社アイチコーポレーション内 Saitama (JP). 小林 太 (KOBAYASHI, Futoshi) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 株式会社アイチコーポレーション内 Saitama (JP). 吉田 征央 (YOSHIDA, Yukio) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 株式会社アイチコーポレーション内 Saitama (JP). 須田 元昭 (SUDA, Motoaki) [JP/JP]; 〒3628550 埼玉県上尾市大字領家字山下 1 1 5 2 番地の 1 0 株式会社アイチコーポレーション内 Saitama (JP).

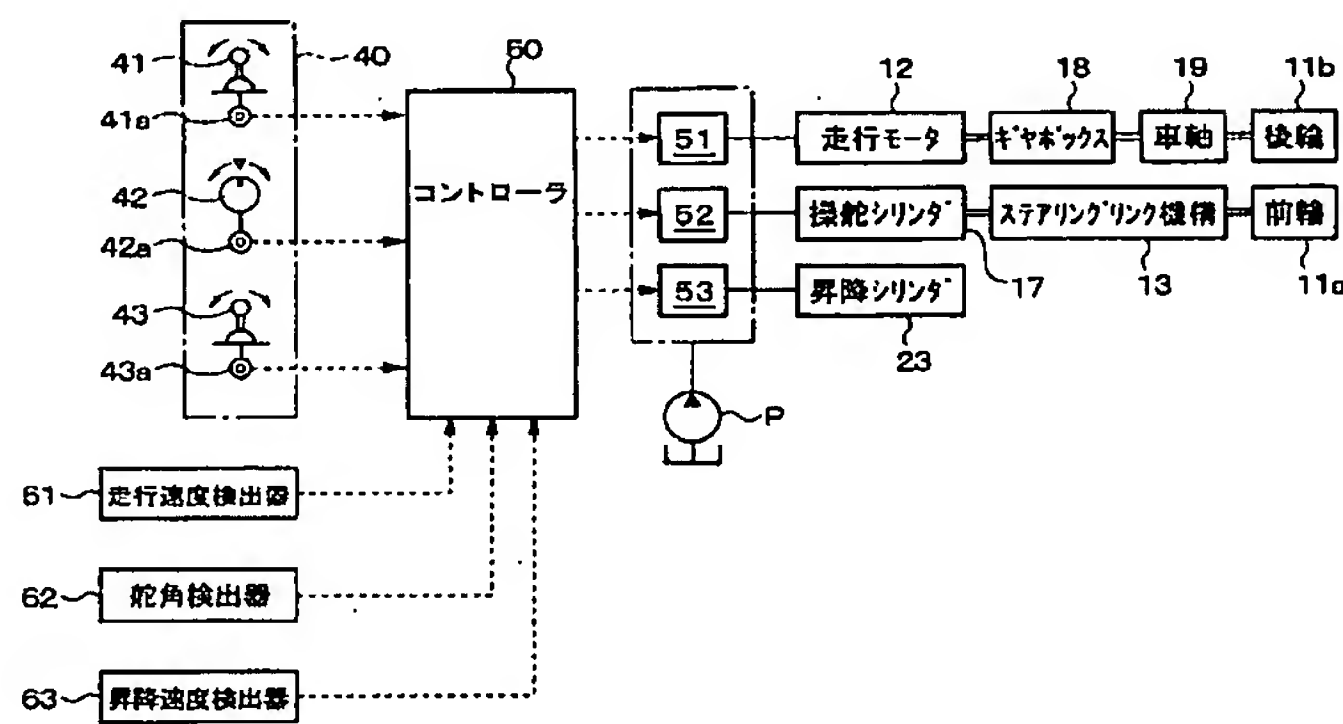
(74) 代理人: 大西 正悟 (OHNISHI, Shogo); 〒1700013 東京都豊島区東池袋3-20-3, 東池袋SSE 1 階 大西国際特許事務所 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,

/ 続葉有 /

(54) Title: TRAVELING CONTROL DEVICE OF VEHICLE

(54) 発明の名称: 車両の走行制御装置



50... CONTROLLER
 61... TRAVELING SPEED DETECTOR
 62... STEERING ANGLE DETECTOR
 63... LIFTING SPEED DETECTOR
 12... TRAVELING MOTOR
 18... GEAR BOX
 19... AXLE
 11b... REAR WHEEL
 17... STEERING CYLINDER
 13... STEERING LINK MECHANISM
 11a... FRONT WHEEL
 23... LIFTING CYLINDER

(57) Abstract: A traveling control device of a vehicle, wherein a steering cylinder (17) is controllably operated so that the steering angle of front wheels (11a) (steering wheels) detected by a steering angle detector (62) becomes the target steering angle of the front wheels (11a) set according to the operating state of a steering knob (42). The target steering angle of the front wheels (11a) (steering wheels) set according to the operating state of the steering knob (42) is compared with the detected steering angle of the front wheels (11a) detected by the steering angle detector (62). When a difference between the target steering angle and the detected steering angle is equal to or larger than a prescribed value, the traveling speed of the vehicle (10) is restricted so that the traveling speed of the vehicle (10) is less than the prescribed speed.

(57) 要約: 舵角検出器 62 により検出された前輪 11a (操舵輪) の舵角が操舵ダイヤル 42 の操作状態に応じて設定された前輪 11a の目標舵角になるように操舵シリンダ 17 を作動させる制御を行う構成において、操舵ダイヤル 42 の操作状態に応じて設定された前輪 11a (操舵輪) の目標舵角と舵角検出器 62 により検出された前輪 11a の検出舵角とを比較し、目標舵角と検出舵角との差が所定値以上であるとき、車両 10 の走行速度が所定速度以下となるように車両 10 の走行速度規制を行う。

WO 2006/129862 A1